20.12.2004

日本国特許庁 JAPAN PATENT OFFICE

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office.

出 願 年 月 日
Date of Application:

2003年12月19日

出願番号 Application Number: 特願2003-423298

[ST. 10/C]:

[JP2003-423298]

出 願 人
Applicant(s):

松下電器産業株式会社

2005年 2月 3日

特許庁長官 Commissioner, Japan Patent Office)· "



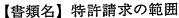
BEST AVAILABLE COPY



特許願 【書類名】 2902250063 【整理番号】 平成15年12月19日 【提出日】 【あて先】 特許庁長官 殿 H04N 5/232 【国際特許分類】 【発明者】 大阪府門真市大字門真1006番地 松下電器産業株式会社内 【住所又は居所】 脇山 浩二 【氏名】 【特許出願人】 000005821 【識別番号】 松下電器産業株式会社 【氏名又は名称】 【代理人】 【識別番号】 230104019 【弁護士】 大野 聖二 【氏名又は名称】 03-5521-1530 【電話番号】 【選任した代理人】 100106840 【識別番号】 【弁理士】 森田 耕司 【氏名又は名称】 03-5521-1530 【電話番号】 【選任した代理人】 100115808 【識別番号】 【弁理士】 加藤 真司 【氏名又は名称】 03-5521-1530 【電話番号】 【手数料の表示】 185396 【予納台帳番号】 21,000円 【納付金額】 【提出物件の目録】 特許請求の範囲 1 【物件名】 明細書 1 【物件名】 【物件名】 図面 1

要約書 1

【物件名】



【請求項1】

被写体への合焦度特性が異なる複数の撮像モードで撮像された被写体画像を取得する画像 取得手段と、

前記複数の撮像モードで撮像された被写体画像の合焦度の相違に基づいて、前記被写体 までの距離を判定する距離判定手段と、

を備えたことを特徴とするカメラ装置。

【請求項2】

前記被写体が位置する領域に共通光軸を有すると共に、前記共通光軸から分岐した複数の分岐光軸を有し、前記複数の分岐光軸のそれぞれの分岐光路ごとに前記共通軸上で互いに異なる複数の合焦範囲を有する撮像光学手段を備え、

前記複数の撮像モードは、前記複数の分岐光路を通して被写体像を結像させて、前記被 写体画像を撮像する撮像モードであることを特徴とする請求項1に記載のカメラ装置。

【請求項3】

虹彩への合焦度特性が異なる複数の撮像モードで撮像された虹彩画像を取得する虹彩画像取得手段と、

前記複数の撮像モードで取得された虹彩画像の合焦度の相違に基づいて、前記複数の撮像モードの各々の前記合焦度特性に対応する複数の合焦範囲の少なくとも1つの中に前記虹彩が入るように被撮像者を誘導する誘導手段と、

を備えたことを特徴とする虹彩撮像カメラ装置。

【請求項4】

前記複数の合焦範囲は、隣接して前後に異なっており、

前記誘導手段は、前記虹彩が前記複数の合焦範囲のいずれにも入っていない場所であって、本装置から手前側の合焦範囲に対応する撮像モードにて撮像された第1の虹彩画像の合焦度が奥側の合焦範囲に対応する撮像モードにて撮像された第2の虹彩画像の合焦度よりも高いときには、被撮像者を遠ざけるように誘導し、前記第2の虹彩画像の合焦度が前記第1の虹彩画像の合焦度よりも高いにときには、被撮像者を近づけるように誘導することを特徴とする請求項3に記載の虹彩撮像カメラ装置。

【請求項5】

前記誘導手段は、表示および音声の少なくとも一方により前記被撮像者を誘導することを 特徴とする請求項3または4に記載の虹彩撮像カメラ装置。



【発明の名称】カメラ装置および虹彩撮像カメラ装置

【技術分野】

[0001]

本発明は、合焦度の高い被写体画像を撮像するためのカメラ装置に関する。

【背景技術】

[0002]

従来より、人の虹彩の画像を用いて認証を行う虹彩撮像カメラ装置が知られている。こ の虹彩撮像カメラ装置では、虹彩画像取得装置にて虹彩画像を撮像し、予め登録されてい る虹彩画像と照合することにより、虹彩の認証を行う。このように、虹彩撮像カメラ装置 では、虹彩画像を用いて認証を行うので、虹彩画像は合焦度の高い鮮明な画像であること が望まれる。そして、合焦度の高い被写体像を撮像するためには、カメラ装置の合焦位置 と被写体の位置を一致させる必要がある。

[0003]

従来の一般的なカメラ装置では、ユーザによるカメラ装置の操作によらずに自動的に合 焦度の高い被写体像を得るために、オートフォーカス機能を備え、自動的に焦点合わせを 行うことにより、合焦度の高い画像を得ている。虹彩撮像カメラ装置が、このオートフォ ーカス機能を備えることで、被撮像者の虹彩にピントが合った鮮明な虹彩画像を得ること ができる(例えば、特許文献1参照)。

[0004]

また、オートフォーカス機能を用いずに合焦度の高い虹彩画像を撮像する虹彩撮像カメ ラ装置として、被撮像者までの距離を測定すると共に、合焦位置までの距離と被撮像者ま での距離との相違に基づいて、虹彩が合焦位置に位置するように被撮像者を誘導する誘導 ガイダンス機能を備えた虹彩撮像カメラ装置が知られている(例えば、特許文献2参照)

[0005]

【特許文献1】特開2002-94865号公報(第3-4頁、第9図)

【特許文献2】特開2003-141517号公報(第5-6頁、第1図)

【発明の開示】

【発明が解決しようとする課題】

[0006]

しかしながら、オートフォーカス機能を備えた従来の虹彩撮像カメラ装置では、オート フォーカスのためのレンズ駆動機構および制御回路が必要であり、装置の機構および回路 が複雑になるという問題があった。また、誘導ガイダンス機能を備えた従来の虹彩撮像カ メラ装置でも、被撮像者を誘導するために、被撮像者までの距離を測定する測距センサが 必要であり、上記と同様に回路が複雑になるという問題があった。

[0007]

本発明は、従来の問題を解決するためになされたものであって、機構および回路を複雑 とせずに、合焦度の高い被写体画像を撮像できるカメラ装置を提供することを目的とする

【課題を解決するための手段】

[0008]

本発明のカメラ装置は、被写体への合焦度特性が異なる複数の撮像モードで撮像された 被写体画像を取得する画像取得手段と、前記複数の撮像モードで撮像された被写体画像の 合焦度の相違に基づいて、前記被写体までの距離を判定する距離判定手段とを備えている

[0009]

この構成により、合焦度特性が異なる複数の撮像モードで撮像された被写体画像の合焦 度の相違に基づいて被写体までの距離を判定するので、判定された距離を用いて合焦度の 高い被写体画像を撮像できる。

[0010]

また、本発明のカメラ装置は、前記被写体が位置する領域に共通光軸を有すると共に、 前記共通光軸から分岐した複数の分岐光軸を有し、前記複数の分岐光軸のそれぞれの分岐 光路ごとに前記共通軸上で互いに異なる複数の合焦範囲を有する撮像光学手段を備えてい る。そして、前記複数の撮像モードは、前記複数の分岐光路を通して被写体像を結像させ て、前記被写体画像を撮像する撮像モードである。

[0011]

この構成により、撮像光学手段が共通光軸上で互いに異なる合焦範囲を有しているので 、被写体が複数の合焦範囲のいずれかに位置すればピントの合った被写体画像が得られ、 被写体までの距離が広い範囲でピントの合った被写体画像が得られる。

[0012]

また、本発明の虹彩撮像カメラ装置は、虹彩への合焦度特性が異なる複数の撮像モード で撮像された虹彩画像を取得する虹彩画像取得手段と、前記複数の撮像モードで取得され た虹彩画像の合焦度の相違に基づいて、前記複数の撮像モードの各々の前記合焦度特性に 対応する複数の合焦範囲の少なくとも1つの中に前記虹彩が入るように被撮像者を誘導す る誘導手段とを備えている。

[0013]

この構成により、虹彩への合焦度特性が異なる複数の撮像モードで撮像された複数の虹 彩画像の合焦度の相違に基づいて、複数の合焦範囲の少なくとも1つの中に入るように被 撮像者を誘導するので、合焦度の高い虹彩画像が得られる。

[0014]

さらに、本発明の虹彩撮像カメラ装置では、前記複数の合焦範囲は、隣接して前後に異 なっている。そして、前記誘導手段は、前記虹彩が前記複数の合焦範囲のいずれにも入っ ていない場所であって、本装置から手前側の合焦範囲に対応する撮像モードにて撮像され た第1の虹彩画像の合焦度が奥側の合焦範囲に対応する撮像モードにて撮像された第2の 虹彩画像の合焦度よりも高いときには、被撮像者を遠ざけるように誘導し、前記第2の虹 彩画像の合焦度が前記第1の虹彩画像の合焦度よりも高いにときには、被撮像者を近づけ るように誘導する。

[0015]

この構成により、複数の撮像モードで撮像された複数の虹彩画像の合焦度の相違に基づ いて、被撮像者を遠ざけまたは近づけるように誘導し、複数の合焦範囲の少なくとも1つ の中に入るように被撮像者を誘導できる。なお、隣接して前後に異なった複数の合焦範囲 は、互いに重なっていても、重なっていなくてもよい。

[0016]

さらに、本発明の虹彩撮像カメラ装置では、前記誘導手段は、表示および音声の少なく とも一方により前記被撮像者を誘導する。

[0017]

この構成により、表示および音声の少なくとも一方の誘導ガイダンスにより被撮像者を 誘導できる。

【発明の効果】

[0018]

本発明は、合焦度特性が異なる複数の撮像モードの各々で撮像された被写体画像の合焦 度の相違に基づいて被写体までの距離を判定するので、判定された距離を用いて合焦度の 高い被写体画像を撮像できるという効果を有するカメラ装置を提供できる。

【発明を実施するための最良の形態】

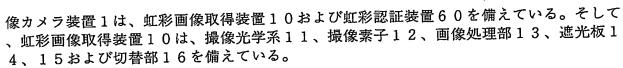
[0019]

以下、本発明の実施の形態の虹彩撮像カメラ装置について、図面を用いて説明する。

[0020]

(第1の実施の形態)

本発明の第1の実施の形態の虹彩撮像カメラ装置を図1に示す。図1において、虹彩撮



[0021]

撮像光学系11は、2つのハーフミラー111、112、2つのミラー113、114 およびレンズ群115からなる。レンズ群115は、各レンズが固定された単焦点のレン ズ群であり、深さの合焦範囲を持っている。ハーフミラー111、112は、レンズ群1 15の光軸の延長線上に配置されている。ハーフミラー111は、被写体側からの入射光 の一部を下方に反射させる向きに保持されており、ハーフミラー112は、下方からの入 射光の一部をレンズ群115の方向に反射させる向きに保持されている。

[0022]

ミラー113は、ハーフミラー111からの反射光が入射する位置、すなわちハーフミ ラー111の下方に配置され、ハーフミラー111からの反射光をレンズ群115の光軸 と平行な方向に反射する向きに保持されている。ミラー114は、ハーフミラー111お よびミラー113を反射した光が入射する位置、すなわち、ミラー113と同じ高さに配 置され、ミラー113からの反射光を上方に反射させる向きに保持されている。

[0023]

上記の構成により、撮像光学系11では、ハーフミラー111、ハーフミラー112お よびレンズ群115によって第1の分岐光学系が構成されており、ハーフミラー111、 ミラー113、ミラー114、ハーフミラー112およびレンズ群115によって第2の 分岐光学系が構成されている。以下では、第1および第2の分岐光学系の光軸を第1およ び第2の分岐光軸といい、第1および第2の分岐光軸に沿う光路を第1および第2の分岐 光路という。

[0024]

撮像光学系11は、被写体が存在する領域、すなわち虹彩画像取得装置10の外部に共 通光軸を有しており、この共通光軸は、分岐点であるハーフミラー111で第1および第 2の分岐光軸に分岐している。そして、第1および第2の分岐光軸は合流点であるハーフ ミラー112で合流している。

[0025]

第1の分岐光学系は、共通光軸上に位置する虹彩からの光が、ハーフミラー111、ハ ーフミラー112およびレンズ群115を通って撮像素子22に到る第1の分岐光路を通 るように構成されている。また、第2の分岐光学系は、共通光軸上に位置する虹彩からの 光が、ハーフミラー111、ミラー113、ミラー114、ハーフミラー112およびレ ンズ群115を通って撮像素子12に到る第2の分岐光路を通るように構成されている。 第1の分岐光路と第2の分岐光路とを比較すると、第2の分岐光路は、ハーフミラー11 1とミラー113との間の距離およびミラー114とハーフミラー112との間の距離だ け、第1の分岐光路よりも長くなっている。

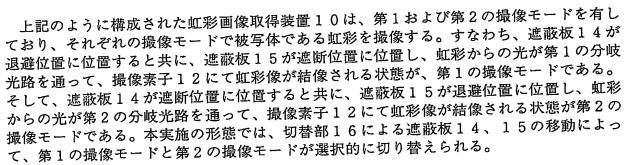
[0026]

撮像素子12は、投影された虹彩像を光電変換して電気信号を出力する固体撮像素子で ある。画像処理部13は、撮像素子12から出力される電気信号に対してA/D変換等の 処理を行い、虹彩像の画像データを生成する機能を有している。

[0027]

遮蔽板14は、第1の分岐光軸上に配置されており、遮蔽板15は、第2の分岐光軸上 に配置されている。遮蔽板14、15は、図示しない駆動機構によって駆動され、分岐光 路を遮断する位置(遮断位置)および分岐光路を遮断しない位置(退避位置)の間を移動 する。切替部16は、後述する虹彩認証装置60の切替制御部65からの切替制御信号に 基づいて、遮蔽板14、15の移動を制御する機能を有している。切替部16は、遮蔽板 14、15の一方が遮断位置にある場合に、他方が退避位置になるように、すなわち、一 方の遮蔽板のみが分岐光路を遮断するように、両遮蔽板の移動を制御する。

[0028]



[0029]

図2は、第1および第2の撮像モードにおける、被写体である虹彩までの距離に応じた 合焦度特性を示す図である。図2において、横軸は虹彩画像取得装置10から被写体であ る虹彩までの距離であり、縦軸はそれぞれの撮像モードで撮像される虹彩画像の合焦度で ある。上記のように、第1の分岐光学系と第2の分岐光学系は、レンズ群115を共有し ているので、両分岐光学系の合焦度特性は、略同じ形状になる。そして、上記のように、 第1の分岐光路と第2の分岐光路とは、その長さが異なっているので、第1の撮像モード の合焦度特性と第2の撮像モードの合焦度特性とは、虹彩画像取得装置10の外部の共通 光軸上で、第1の分岐光路と第2の分岐光路との長さの差分だけずれている。すなわち、 虹彩画像取得装置10は、虹彩画像取得装置10から被写体までの距離に応じた合焦度特 性として、第1および第2の撮像モードごとに、略同一形状で互いにずれた合焦度特性を 有している。

[0030]

第1および第2の撮像モードの合焦度特性にて、合焦度が最大となる点を含む所定の広 さの範囲が合焦範囲となる。本実施の形態では、第1および第2の分岐光路の差分が、各 撮像モードの合焦範囲の大きさよりも小さくなるように、撮像光学系11が構成されてい る。これにより、図2に示されるように、第1の撮像モードの合焦範囲7と第2の撮像モ ードの合焦範囲8とは、一部が重複した状態で隣接しており、両合焦範囲を合わせた拡大 合焦範囲9が形成されている。したがって、虹彩画像取得装置10では、虹彩がこの拡大 合焦範囲9内にあれば、第1および第2のいずれかの撮像モードでピントの合った鮮明な 虹彩画像が得られる。

[0031]

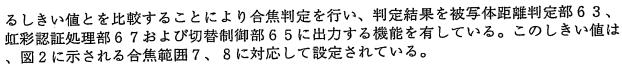
また、本実施の形態では、合焦範囲の深さは、その範囲内にある虹彩の像が虹彩認証に 適した所定の大きさになるように設定されている。すなわち、レンズ群115は、虹彩が 合焦範囲7の最遠端にあるときに、第1の撮像モードで得られる虹彩像の大きさが、虹彩 認証をするために必要な最小の大きさになり、かつ、虹彩が合焦範囲7の最近端にあると きに、第1の撮像モードで得られる虹彩像の大きさが、虹彩認証をするために許容される 最大の大きさになるように、設計される。そして、第1の分岐光学系と第2の分岐光学系 は、レンズ群115を共有しているので、第1の撮像モードの合焦範囲7が上記の条件を 満たすときは、第2の撮像モードの合焦範囲8も上記の条件を満たすことになる。

[0032]

図1に戻って、本実施の形態の虹彩認証装置60は、画像キャプチャ部61、合焦判定 部62、被写体距離判定部63、誘導ガイダンス部64、切替制御部65、虹彩認証処理 部67、虹彩データベース68および認証結果出力部69を備えている。画像キャプチャ 部61は、虹彩画像取得装置10にて撮像された虹彩像の画像データを虹彩認証用の画像 データとして取り込み、合焦判定部62および虹彩認証処理部67に出力する機能を有し ている。

[0033]

合焦判定部62は、画像キャプチャ部61から出力された画像データの合焦度を算出し て、被写体距離判定部63に出力する機能を有している。合焦判定部62は、画像データ をフーリエ変換によって空間周波数に変換し、その所定のスペクトル成分の積分値を合焦 度として算出する。合焦度判定部62は、さらに、算出された合焦度と予め記憶されてい



[0034]

被写体距離判定部63は、合焦判定部62から、第1および第2の撮像モードでそれぞれ撮像された虹彩像の画像データの合焦度を受け、これらの合焦度の相違に基づいて被写体である虹彩までの距離を判定する機能を有している。

[0035]

図2を参照して、被写体距離判定部83にて虹彩までの距離を判定する構成を説明する。既に説明したように、第1の撮像モードの合焦度特性と第2の撮像モードの合焦度特性とは、略同一形状で互いにずれている。したがって、被写体が両合焦度特性が交わる距離しまりも遠い距離にあるときには、第1の撮像モードで得られる画像の方が、第2の撮像モードで得られる画像よりも合焦度が高くなる。また、被写体が距離し3よりも近い位置にあるときには、逆に、第2の撮像モードで得られる画像の方が、第1の撮像モードで得られる画像よりも合焦度が高くなる。

[0036]

ここで、両合焦度特性が交わる位置(距離L4の位置)は、両合焦度特性にて合焦度が ピークになるそれぞれの位置(距離L3の位置および距離L5の位置)の中心であり、こ の位置は拡大合焦範囲9の中心である。したがって、両撮像モードにて得られた画像の合 焦度を比較して、いずれの合焦度が高いかを判断することにより、被写体が、拡大合焦範 囲9の中心よりも手前側にあるか、奥側にあるかを判定できる。

[0037]

また、被写体距離判定部63が、図2に示す第1および第2の撮像モードの合焦度特性を記憶していれば、第1の撮像モードで得られた画像の合焦度と第2の撮像モードで得られた画像の合焦度に基づいて、被写体である虹彩までの具体的な距離を求めることができる。

[0038]

例えば、第1の撮像モードで取得された画像の合焦度がa2であるとき、虹彩までの距離は、L2またはL7である。そして、虹彩までの距離がL2であるときは、第2の撮像モードで取得された画像である下部虹彩画像の合焦度は、上部虹彩画像の合焦度より高いa3になる。また、虹彩までの距離がL7であるときは、下部虹彩画像の合焦度は、上部虹彩画像の合焦度より低いa1になる。このように、上部虹彩画像の合焦度と下部虹彩画像の合焦度の相違に基づいて、虹彩までの距離がL2であるかL7であるかが判る。

[0039]

被写体距離判定部 6 3 は、上部虹彩画像の合焦度が a 2 であり、かつ、下部虹彩画像の合焦度が a 3 であるときは、記憶されている合焦度特性に基づいて、虹彩までの距離は L 2 であると判定でき、上部虹彩画像の合焦度が a 2 であり、かつ、下部虹彩画像の合焦度が a 1 であるときは、虹彩までの距離は L 7 であると判定できる。このように、被写体距離判定部 6 3 は、第1の撮像モードと第2の撮像モードのそれぞれの合焦度特性と、各撮像モードで撮像された画像の合焦度に基づいて虹彩までの距離を判定できる。

[0040]

被写体距離判定部 6 3 は、さらに、虹彩までの距離の判定結果と合焦判定部 6 2 から出力された合焦度に基づいて、被撮像者を近づけるように誘導するための信号(近づけ誘導信号)、被撮像者を遠ざけるように誘導するための信号(遠ざけ誘導信号)、虹彩の位置が適切であることを示す信号(誘導不要信号)または判定結果が不明であることを示す信号(判定不能信号)を誘導ガイダンス部 6 4 に出力する機能を有している。

[0041]

被写体距離判定部63は、合焦判定部62からの合焦判定の結果にて、いずれの撮像モードで撮像された虹彩画像の合焦度もしきい値より低いことが示されているとき、すなわち、虹彩が拡大合焦範囲9内にないと判定されたときは、虹彩が拡大合焦範囲9よりも手



前側にあるか、奥側にあるかを判定し、近づけ誘導信号または遠ざけ誘導信号を出力する

[0042]

具体的には、被写体距離判定部63は、いずれの撮像モードで撮像された虹彩画像の合 焦度もしきい値より低く、かつ、第1の撮像モードで撮像された虹彩画像の合焦度が、第 2の撮像モードで撮像された虹彩画像の合焦度よりも高いときには、拡大合焦範囲 9外で あって、拡大合焦範囲9の中心L4よりも遠い位置、すなわち、拡大合焦範囲の最遠端L 6よりも遠くに虹彩が位置していると判定する。そして、この場合には、被写体距離判定 部63は、近づき誘導信号を出力する。また、いずれの撮像モードで撮像された虹彩画像 の合焦度もしきい値よりも低く、かつ、第1の撮像モードで撮像された虹彩画像の合焦度 が、第2の撮像モードで撮像された虹彩画像の合焦度よりも低いときには、拡大合焦範囲 9外であって、拡大合焦範囲9の中心L4よりも近い位置、すなわち、拡大合焦範囲9の 最近端L1よりも近くに虹彩が位置していると判定する。そして、この場合には、被写体 距離判定部63は、遠ざけ誘導信号を出力する。

[0043]

また、被写体距離判定部63は、合焦判定部62での合焦判定の結果にて、いずれかの 撮像モードで撮像された虹彩画像の合焦度がしきい値より高いことが示されているとき、 すなわち、虹彩が拡大合焦範囲9内にあると判定されたときは、誘導不要信号を出力する 。また、被写体までの距離が不明であるときは、被写体距離判定部63は、判定不能信号 を出力する。

[0044]

図3は、誘導ガイダンス部64の構成を示す図である。誘導ガイダンス部64は、表示 部641および音声出力部642を備えている。表示部641は、被撮像者に対して虹彩 画像取得装置10に近づくように誘導するための近づけ誘導ランプ643、被撮像者に対 して虹彩画像取得装置10から遠ざかるように誘導するための遠ざけ誘導ランプ644、 虹彩の距離が適切であることを示す良好ランプ645を含んでいる。

[0045]

誘導ガイダンス部64は、被写体距離判定部63より出力された近づけ誘導信号、遠ざ け誘導信号および誘導不要信号に対応して、近づけ誘導ランプ643、遠ざけ誘導ランプ 644および良好ランプ645を点灯する機能を有している。誘導ガイダンス64は、被 写体距離判定部63より判定不能信号を受けたときは、いずれのランプも点灯させない。

[0046]

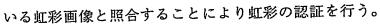
また、誘導ガイダンス部64には、近づけ誘導信号、遠ざけ誘導信号および誘導不要信 号に対応して、被撮像者に対して虹彩画像取得装置10に近づくように誘導するための音 声案内、被撮像者に対して虹彩画像取得装置10から遠ざかるように誘導するための音声 案内および虹彩の位置が適切であることを示す音声案内が記憶されている。そして、誘導 ガイダンス部64は、被写体距離判定部63から近づけ誘導信号、遠ざけ誘導信号または 誘導不要信号を受け、それらに対応する音声案内を音声出力部642から出力する機能を 有している。誘導ガイダンス64は、被写体距離判定部63より判定不能信号を受けたと きは、いずれの音声案内も出力しない。

[0047]

図1に戻って、切替制御部65は、合焦判定部62から出力された合焦判定の結果にて 、虹彩画像の合焦度がしきい値よりも低いことを示していると、その判定結果に基づいて 、遮蔽板14、15を移動させるための切替制御信号を出力する機能を有している。

[0048]

虹彩データベース68には、登録者の虹彩画像が格納されている。虹彩認証処理部67 は、合焦判定部62から出力された合焦判定の結果に基づいて、合焦度がしきい値よりも 高い虹彩画像を虹彩認証用の画像データとして画像キャプチャ61から取り込んで虹彩認 証を行い、認証結果を認証結果出力部69に出力する機能を有している。虹彩認証処理部 67は、画像データに含まれる虹彩部分を抽出して、虹彩データベース68に格納されて



[0049]

認証結果出力部69は、虹彩認証処理部67より出力された認証結果に基づいて、認証 結果信号(認証成功信号または認証不成功信号)を出力する。この認証結果信号は、虹彩 撮像カメラ装置1が例えば入退室管理システムに用いられる場合には、ドアの鍵を解錠ま たは施錠する制御信号となる。また、虹彩認証装置60にモニタ等の報知装置をつけて、 被認証者に認証結果を通知する場合には、認証結果信号は認証結果の報知信号として用い られる。

[0050]

なお、上記の虹彩カメラ装置1にて、虹彩画像取得装置10と虹彩認証装置60は一体 的に構成されてもよいし、別体として構成されてもよい。両装置が別体として構成される とき、虹彩認証装置60は、汎用コンピュータにソフトウェアをインストールすることに よって構成されてもよい。

[0051]

以上のように構成された虹彩撮像カメラ装置1について、図4を用いてその動作を説明 する。まず、切替部16により遮蔽板14を退避位置に位置させると共に遮蔽板15を遮 断位置に位置させて、虹彩画像取得装置10を第1の撮像モードに設定する(ステップS 41)。虹彩画像取得装置10は、第1の撮像モードで虹彩を撮像し、画像処理部13に て画像データを生成する。

[0052]

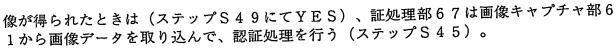
次に、虹彩認証装置60の画像キャプチャ部61は、第1の撮像モードで撮像された虹 彩像の画像データ(第1の画像データ)を画像処理部13から取り込んで、合焦判定部6 2に出力する(ステップS42)。合焦判定部62は、この虹彩画像の合焦度を算出し、 合焦判定を行う(ステップS43)。このとき、合焦判定部62は、算出された合焦度を 被写体距離判定部63に出力し、合焦判定の結果を被写体距離判定部63および虹彩認証 処理部67に出力する。そして、合焦判定部62での合焦判定の結果、合焦度がしきい値 より高い、すなわち虹彩が第1の撮像モードの合焦範囲内にあるか否かを判断し(ステッ プS44)、合焦度がしきい値より高いとき、すなわち、第1の撮像モードにてピントの 合った虹彩画像が得られたときは(ステップS44にてYES)、虹彩認証処理部67は 画像キャプチャ部61からこの第1の画像データを取り込んで、認証処理を行う(ステッ プS 4 5)。

[0053]

合焦判定部62での合焦判定の結果、合焦度がしきい値より低いと判定されたとき、す なわち、第1の撮像モードにてピントの合った虹彩画像が得られなかったときは(ステッ プS44にてNO)、合焦判定部62は、その結果を切替制御部65に出力する。そして 、切替制御部65は、この判定結果に基づいて、虹彩画像取得装置10の切替部16に切 替制御信号を出力する。切替部16は切替制御信号に基づいて遮蔽板14、15を移動さ せて、虹彩画像取得装置10の撮像モードを第2の撮像モードに切り替える(ステップS 46)。そして、虹彩画像取得装置10は、第2の撮像モードで虹彩を撮像し、画像処理 部13にて画像データを生成する。またこのとき、合焦判定部62から被写体距離判定部 63に合焦度および合焦判定の結果を出力する。

[0054]

画像キャプチャ部61は、第2の撮像モードで撮像された虹彩像の画像データ(第2の 画像データ)を画像処理部13から取り込んで、合焦判定部62に出力する(ステップS 47)。合焦判定部62は、この虹彩画像の合焦度を算出し、合焦判定を行う (ステップ S48)。このとき、合焦判定部62は、算出された合焦度を被写体距離判定部63に出 力し、合焦判定の結果を被写体距離判定部63および虹彩認証処理部67に出力する。そ して、合焦判定部62での合焦判定の結果、合焦度がしきい値より高い、すなわち虹彩が 第2の撮像モードの合焦範囲内にあるか否かを判断し(ステップS49)、合焦度がしき い値より高いと判定されたとき、すなわち、第2の撮像モードにてピントの合った虹彩画



第1の画像データおよび第2の画像データのいずれもがしきい値より低いとき、すなわ ち、虹彩が拡大合焦範囲内にないときは(ステップS49でNO)、被写体距離判定部6 3は、虹彩までの距離を判定し(ステップS50)、判定された被写体までの距離が、拡 大合焦範囲の最遠端より遠いか、あるいは拡大合焦範囲の最近端よりも近いかを判断する (ステップS51)。

[0056]

被写体距離判定部63は、虹彩までの距離が拡大合焦範囲の最近端より近いときは(ス テップS51にてNO)、誘導ガイダンス部64に遠ざけ誘導信号を出力する。そして、 誘導ガイダンス部64は、遠ざけ誘導信号に基づいて、遠ざけ誘導ランプ644を点灯さ せて、音声出力部642より被撮像者に対して虹彩画像取得装置10から遠ざかるように 誘導するための音声案内を出力する(ステップS52)。

[0057]

虹彩までの距離が拡大合焦範囲の最遠端より遠いときは(ステップS51にてYES) 、被写体距離判定部63は、誘導ガイダンス部64に近づけ誘導信号を出力する。そして 、誘導ガイダンス部64は、近づけ誘導信号に基づいて、近づけ誘導ランプ643を点灯 させて、音声出力部642より被撮像者に対して虹彩画像取得装置10に近づくように誘 導するための音声案内を出力する(ステップS53)。

[0058]

ステップS52またはステップS53の次に、処理の開始から所定の制限時間が経過し たかを判断する(ステップS54)。そして、制限時間を未だ経過していない場合には(ステップS54にてNO)、ステップS41に戻り、制限時間が経過したときには(ステ ップS54にてYES)、認証処理が行われずに処理が終了する。

[0059]

このような本発明の第1の実施の形態の虹彩撮像カメラ装置1によれば、合焦度特性が 異なる第1および第2の撮像モードの各々で撮像された虹彩画像の合焦度の相違に基づい て被写体までの距離を判定するので、この判定された距離に基づいて、被撮像者を適切な 位置に誘導し、合焦度の高い虹彩像を得ることができる。

[0060]

また、虹彩画像取得装置10は、共通光軸上で互いにずれた合焦範囲を有しており、複 数の合焦範囲のいずれかに被写体である虹彩が位置すれば焦点の合った虹彩像が得られる ので、オートフォーカス機能を備えない簡単な構成で、虹彩までの距離が広い範囲でピン トの合った虹彩像が得られる。

[0061]

(第2の実施の形態)

次に、本発明の第2の実施の形態の虹彩撮像カメラ装置2を図5に示す。本実施の形態 の虹彩撮像カメラ装置 2 は、第1の実施の形態の変形例であって、虹彩画像取得装置 2 0 は、第1の実施の形態のハーフミラー112の代わりに回動ミラー216を備えている。 虹彩認証装置60の構成は、第1の実施の形態と同様であるので説明を省略する。

[0062]

虹彩画像取得装置20は、さらに、回動ミラー216が固定された支軸27および支軸 27を回動させるモータ28を備えている。そして、虹彩画像取得装置20では、ハーフ ミラー211およびレンズ群215によって第1の分岐光学系が構成され、ハーフミラー 211、ミラー213、ミラー214、回動ミラー216およびレンズ群215によって 第2の分岐光学系が構成される。回動ミラー216は、第1および第2の分岐光軸の合流 点付近に設けられている。回動ミラー216は、回動による角度の変更によって、第1の 分岐光路または第2の分岐光路を選択的に有効化する。

[0063]



図5は、回動ミラー216によって第1の分岐光学系による第1の分岐光路が有効化さ れている状態を示している。この状態では、回動ミラー216は、第1の分岐光路を遮断 しない位置に退避させられているので、虹彩からの光は、第1の分岐光路、すなわちハー フミラー211およびレンズ群215を通過して、撮像素子22に投射される。そして、 第2の分岐光路を進行してきた光は、回動ミラー216の反射面によって、レンズ群21 5に向かう方向とは異なる方向に反射する。したがって、この光がレンズ群215を通っ て撮像素子22に達することはない。

[0064]

図6は、第2の分岐光路が有効化された状態を示す図である。この状態では、虹彩から の光は、第2の分岐光路、すなわちハーフミラー211、ミラー213、ミラー214を 反射して第1および第2の分岐光軸の合流点で回動ミラー216の反射面で反射して、レ ンズ群215に入射し、撮像素子22に投射される。そして、第1の分岐光路を進行して きた光は、回動ミラー216の背面で遮られ、レンズ群215に入射することはない。

[0065]

このように、回動ミラー216は、第1の分岐光路を有効化する角度(第1光路有効化 角度)および第2の分岐光路を有効化する角度(第2光路有効化角度)の間で回動する。 そして、虹彩画像取得装置20では、回動ミラー216が第1光路有効化角度にあるとき に、第1の撮像モードとなり、回動ミラー216が第2光路有効化角度にあるときに、第 2の撮像モードとなる。回動ミラー216の回動動作は、切替部26がモータ28を制御 することにより行われる。切替部26は、虹彩認証装置60の切替制御部65からの切替 制御信号を受けて、この切替制御信号に基づいてモータ28を制御する。

[0066]

本実施の形態でも、第1の撮像モードと第2の撮像モードとでは、被写体である虹彩ま での距離に応じた合焦度特性がずれており、虹彩画像取得装置20は、虹彩までの距離に 応じた合焦度特性が異なる複数の撮像モードを有している。

[0067]

なお、虹彩画像取得装置20において、第2の撮像モード、すなわち図6に示されるよ うに回動ミラー216が第2光路有効化角度にあるときに、回動ミラー216の角度をわ ずかに変更して複数回の撮像を行ってもよい。これにより、上下にずれた範囲を撮像でき 、虹彩撮像が可能な範囲を上下方向に拡大できる。

[0068]

以上のように構成された虹彩撮像カメラ装置2は、第1の実施の形態と同様に動作する 。ただし、ステップS41での第1の撮像モードの設定およびステップS46での第2の 撮像モードの設定は、切替部26によるモータ28の駆動によって行われる。すなわち、 切替部26がモータ28を駆動して、回動ミラー216が第1光路有効化角度に設定され ることで、第1の撮像モードが設定され、回動ミラー216が第2光路有効化角度に設定 されることで、第2の撮像モードが設定される。

[0069]

このような本発明の第2の実施の形態の虹彩撮像カメラ装置2によれば、合焦度特性が 異なる第1および第2の撮像モードの各々で撮像された虹彩画像の合焦度の相違に基づい て被写体までの距離を判定するので、この判定された距離に基づいて、被撮像者を適切な 位置に誘導し、合焦度の高い虹彩像を得ることができる。

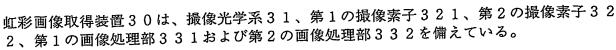
[0070]

また、虹彩画像取得装置20は、共通光軸上で互いにずれた合焦範囲を有しており、複 数の合焦範囲のいずれかに被写体である虹彩が位置すれば焦点の合った虹彩像が得られる ので、オートフォーカス機能を備えない簡単な構成で、虹彩までの距離が広い範囲でピン トの合った虹彩像が得られる。

[0071]

(第3の実施の形態)

次に、本発明の第3の実施の形態の虹彩撮像カメラ装置を図7に示す。本実施の形態の



[0072]

撮像光学系31は、ハーフミラー311、ミラー312、第1のレンズ群313および 第2のレンズ群314からなる。ハーフミラー311は、第1のレンズ群313の光軸の 延長線上に配置されており、被写体側からの入射光の一部を上方に反射させる向きに保持 されている。ミラー312は、第2のレンズ群314の光軸の延長線上であって、かつハ ーフミラー311の上方の位置に配置されており、ハーフミラー311からの反射光を第 2のレンズ群314に向けて反射する向きに保持されている。

[0073]

ハーフミラー311、ミラー312、第1のレンズ群313および第2のレンズ群31 4は、ハーフミラー311と第1のレンズ群313との間の距離およびミラー312と第 2のレンズ群314との間の距離が等しくなるように配置されている。第1のレンズ群3 13と第2のレンズ群314は、互いに同じ構成である。

[0074]

第1の撮像素子321および第2の撮像素子322は、投影された虹彩像を光電変換し て電気信号を出力する固体撮像素子である。第1の画像処理部331および第2の画像処 理部332は、それぞれ第1の撮像素子321および第2の撮像素子322から出力され る電気信号にA/D変換等の処理をして、画像データを生成する機能を有する。

[0075]

本実施の形態では、ハーフミラー311および第1のレンズ群313によって第1の分 岐光学系が構成され、ハーフミラー311、ミラー312および第2のレンズ群314に よって第2の分岐光学系が構成されている。そして、ハーフミラー311の位置が両分岐 光学系の光軸の分岐点となる。撮像光学系31は、虹彩画像取得装置30の外部に共通光 軸を有している。

[0076]

第1の分岐光学系は、共通光軸上に位置する虹彩からの光が、ハーフミラー311およ び第1のレンズ群313を通って、第1の撮像素子321に到る第1の分岐光路を通るよ うに構成されている。また、第2の分岐光学系は、共通光軸上に位置する虹彩からの光が 、ハーフミラー311、ミラー312および第2のレンズ群314を通って、第2の撮像 素子322に到る第2の分岐光路を通るように構成されている。第1の分岐光路と第2の 分岐光路とを比較すると、第2の分岐光路は、ハーフミラー311とミラー312との間 の距離だけ、第1の分岐光路よりも長くなっている。

[0077]

虹彩画像取得装置30も、第1の実施の形態と同様に、第1および第2の撮像モードを 有しており、各撮像モードで虹彩の像を撮像する。すなわち、第1の分岐光学系によって 第1の撮像素子321にて虹彩像が結像される状態が第1の撮像モードであり、第2の分 岐光学系によって第2の撮像素子322にて虹彩像が結像される状態が第2の撮像モード である。

[0078]

上記のように、本実施の形態の撮像光学系31では、第1および第2のレンズ群313 、314が同じ構成であるので、第1および第2の分岐光路の合焦範囲7、8のずれは、 撮像光学系31内での第1の分岐光路と第2の分岐光路との長さの差分と等しくなる。そ して、本実施の形態では、ハーフミラー311と第1のレンズ群313との間の距離およ びミラー312と第2のレンズ群314との間の距離が等しいので、両分岐光路の長さの 差分は、すなわちハーフミラー311とミラー312の間の距離である。

[0079]

本実施の形態では、両分岐光路の長さの差分が、合焦範囲7、8の深さと等しくなるよ うに撮像光学系31を設計することにより、第1の撮像モードの合焦範囲と第2の撮像モ ードの合焦範囲とが重複することなく隣接し、拡大合焦範囲の全領域でいずれかの撮像モ



ードによりピントが合うようにしている。

[0080]

虹彩認証装置70は、画像キャプチャ部71、合焦判定部72およびセレクタ75を備 えている。合焦判定部72は、虹彩撮像カメラ装置30の2つの画像処理部331、33 2の両方に接続されている。そして、合焦判定部72は、画像処理部331、332の各 々から出力された画像データの合焦度を算出して、合焦判定を行う機能を有している。合 焦判定部72は、算出された合焦度と合焦判定の結果を被写体距離判定部73に出力する 。また、合焦判定部72は、合焦判定の結果をセレクタ75に出力する機能を有する。

[0081]

セレクタ75も虹彩撮像カメラ装置30の2つの画像処理部331、332の両方に接 続されており、両画像処理部331、332から画像データが入力される。セレクタ75 は、合焦判定部72から出力された合焦判定の結果に従って、ピントが合っている方の画 像データを画像キャプチャ部 7 1 に出力する機能を有している。画像キャプチャ部 7 1 は 、セレクタ75によって選択されたピントの合った画像データを虹彩認証用の画像データ として取り込んで、虹彩認証処理部77に出力する機能を有している。

[0082]

虹彩認証装置70は、被写体距離判定部73、誘導ガイダンス部74、総合判定処理部 75、虹彩認証処理部77、虹彩データベース78および認証結果出力部79を備えてい るが、これらの構成は第1の実施の形態の虹彩認証装置60と同様であるので、説明を省 略する。

[0083]

以上のように構成された虹彩撮像カメラ装置3について、図8を用いてその動作を説明 する。まず、第1および第2の画像処理部331、332は、それぞれ合焦判定部72に 画像データを出力する。そして、合焦判定部72は、まず、画像処理部331から出力さ れた画像データ(第1の画像データ)の合焦度を算出し、合焦判定を行う(ステップ S 8 1)。そして、合焦判定部72での合焦判定の結果、合焦度がしきい値より高い、すなわ ち虹彩が第1の撮像モードの合焦範囲内にあるか否かを判断し(ステップS82)、画像 処理部331から出力された画像データがしきい値以上の合焦度を有するときには(ステ ップS82にてYES)、この第2の画像データを選択すべきであることを示す判定結果 をセレクタ75に出力する(ステップS83)。

[0084]

一方、ステップS82の合焦判定にて画像データの合焦度がしきい値よりも低いとき、 すなわち、第1の撮像モードの撮像でピントの合った虹彩画像が得られなかったときは(ステップS82にてNO)、第2の画像処理部332から出力された画像データ(第2の 画像データ)の合焦度を算出する(ステップS84)。そして、合焦判定部72は、この 画像データの合焦判定を行い(ステップS85)、合焦度がしきい値以上であるときには (ステップS85にてYES) 、この画像データを選択すべきであることを示す判定結果 をセレクタ75に出力する(ステップS86)。

[0085]

ステップS83で第1の画像データが選択され、または、ステップS86で第2の画像 データが選択されると、画像キャプチャ部71は、選択された画像データをセレクタ75 から取り込んで、虹彩認証処理部 7 7 に出力する(ステップ S 9 2)。虹彩認証処理部 7 7は、画像キャプチャ部71より出力された画像データを用いて虹彩認証を行い (ステッ プS93)、処理が終了する。

[0086]

第1の画像データに加えて第2の画像データの合焦度もしきい値より低いとき、すなわ ち、虹彩が拡大合焦範囲内にないときは(ステップS85にてNO)、被写体距離判定部 73は、虹彩までの距離を判定し(ステップS87)、判定された被写体までの距離が、 拡大合焦範囲の最遠端より遠いか、あるいは拡大合焦範囲の最近端よりも近いかを判断す る(ステップS88)。

[0087]

被写体距離判定部73は、虹彩までの距離が拡大合焦範囲の最近端より近いときは(ス テップS88にてNO)、誘導ガイダンス部74に遠ざけ誘導信号を出力する。そして、 誘導ガイダンス部74は、遠ざけ誘導信号に基づいて、遠ざけ誘導ランプを点灯させて、 音声出力部より被撮像者に対して虹彩画像取得装置30から遠ざかるように誘導するため の音声案内を出力する(ステップS89)。

[0088]

虹彩までの距離が拡大合焦範囲の最遠端より遠いときは(ステップS88にてYESO)、被写体距離判定部73は、誘導ガイダンス部74に近づけ誘導信号を出力する。そし て、誘導ガイダンス部74は、近づけ誘導信号に基づいて、近づけ誘導ランプを点灯させ て、音声出力部より被撮像者に対して虹彩画像取得装置30に近づくように誘導するため の音声案内を出力する(ステップS90)。

[0089]

ステップS89またはステップS90の次に、処理の開始から所定の制限時間が経過し たかを判断する(ステップS91)。そして、制限時間を未だ経過していない場合には(ステップS91にてNO)、ステップS81に戻り、制限時間が経過したときには(ステ ップS91にてYES)、認証処理が行われずに処理が終了する。

[0090]

このような本発明の第3の実施の形態の虹彩撮像カメラ装置3によっても、第1の実施 の形態と同様に、合焦度特性が異なる第1および第2の撮像モードの各々で撮像された虹 彩画像の合焦度の相違に基づいて被写体までの距離を判定するので、この判定された距離 に基づいて、被撮像者を適切な位置に誘導できる。

[0091]

さらに、虹彩画像取得装置30は、第1の実施の形態と同様に、共通光軸上で互いにず れた合焦範囲を有しており、被写体である虹彩が第1および第2の合焦範囲のいずれかに 位置すれば焦点の合った虹彩像が得られるので、オートフォーカス機能を備えない簡単な 構成で、虹彩までの距離が広い範囲でピントの合った虹彩像が得られる。

[0092]

(第4の実施の形態)

次に、本発明の第4の実施の形態の虹彩撮像カメラ装置を図9に示す。本実施の形態の 虹彩撮像カメラ装置4は、第3の実施の形態の変形例であり、虹彩画像取得装置40の撮 像光学系41の構成が第3の実施の形態と異なっている。虹彩認証装置70の構成は、第 3の実施の形態と同様であるであるので説明を省略する。

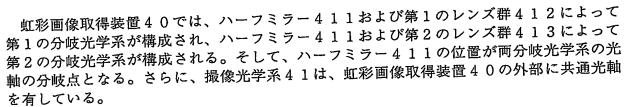
[0093]

本実施の形態の撮像光学系41は、ハーフミラー411、第1のレンズ群412および 第2のレンズ群413からなる。第1のレンズ群412および第2のレンズ群413は、 互いの光軸が直交するように配置されている。ハーフミラー411は、両光軸の直交点に 配置されており、被写体側からの入射光の一部を第2のレンズ群413に反射させる向き に保持されている。第1のレンズ群412および第2のレンズ群413は、光軸の直交点 までの距離すなわちハーフミラー411までの距離が等しくなるように配置されている。

[0094]

第1のレンズ群412と第2のレンズ群413は、それぞれの合焦範囲7、8までの距 離が異なっており、第1のレンズ群412の合焦範囲7は、第2のレンズ群413の合焦 範囲8よりも遠くにある。また、両レンズ群412、413は、合焦範囲の深さも異なっ ており、第1のレンズ群412の合焦範囲7は、第2のレンズ群413の合焦範囲8より も浅い。さらに、両レンズ群412、413はその倍率も異なるが、第1の実施の形態と 同様に、それぞれの合焦範囲の最遠端にある虹彩の虹彩像が、虹彩認証可能な最小の大き さよりも大きくなり、かつ、合焦範囲の最近端にある虹彩の虹彩像が、虹彩認証処理にて 扱える最大の大きさよりも小さくなるように設定されている。

[0095]



[0096]

第1の撮像素子421および第2の撮像素子422は、投影された虹彩像を光電変換し て電気信号を出力する固体撮像素子である。そして、第1の画像処理部431および第2 の画像処理部432は、それぞれ第1の撮像素子421および第2の撮像素子422から 出力された電気信号にA/D変換等の処理をして、画像データを生成する機能を有する。

[0097]

虹彩画像取得装置40も、第3の実施の形態と同様に、第1および第2の撮像モードを 有し、それぞれの撮像モードで被写体である虹彩を撮像する。すなわち、第1の分岐光学 系によって第1の撮像素子421にて虹彩像が結像される状態が第1の撮像モードであり 、第2の分岐光学系によって第2の撮像素子422にて虹彩像が結像される状態が第2の 撮像モードである。本実施の形態でも、第1の撮像モードと第2の撮像モードとでは、被 写体である虹彩までの距離に応じた合焦度特性がずれており、虹彩画像取得装置40は、 虹彩までの距離に応じた合焦度特性が異なる複数の撮像モードを有している。

[0098]

以上のように構成された虹彩撮像カメラ装置4は、第3の実施の形態と同様に動作する

[0099]

このような本発明の第4の実施の形態の虹彩撮像カメラ装置4によっても、第1の実施 の形態と同様に、合焦度特性が異なる第1および第2の撮像モードの各々で撮像された虹 彩画像の合焦度の相違に基づいて被写体までの距離を判定するので、この判定された距離 に基づいて、被撮像者を適切な位置に誘導できる。

[0100]

さらに、虹彩画像取得装置40は、第1の実施の形態と同様に、共通光軸上で互いにず れた合焦範囲を有しており、被写体である虹彩が第1および第2の合焦範囲のいずれかに 位置すれば焦点の合った虹彩像が得られるので、オートフォーカス機能を備えない簡単な 構成で、虹彩までの距離が広い範囲でピントの合った虹彩像が得られる。

[0101]

(第5の実施の形態)

次に、本発明の第5の実施の形態の虹彩撮像カメラ装置を図10に示す。本実施の形態 の虹彩画像取得装置50は、撮像光学系51、撮像素子52、画像処理部53を備えてい る。

[0102]

撮像光学系51は、ハーフミラー511、ミラー512~516、第1のレンズ群51 7および第2のレンズ群518からなる。第1のレンズ群517と第2のレンズ群518 は、同じ構成であり、いずれも深さの合焦範囲を持った単焦点のレンズ群である。また、 第1および第2のレンズ群517、518は、光軸が互いに平行になるように配置されて いる。

[0103]

ハーフミラー511は、第1のレンズ群517の光軸の延長線上に配置されており、被 写体側からの入射光の一部を下方に反射させる向きに保持されている。撮像素子52は、 第1のレンズ群517にて結像された虹彩像が上部領域に投影されるように配置されてい る。ミラー512~514は、ハーフミラー511にて反射した光が順に反射して第2の レンズ群518に入射するように配置されている。また、ミラー515、516は、第2 のレンズ群518透過した光が順に反射して、第2のレンズ群518の光軸と平行な向き で撮像素子52の下部領域に投射されるように配置されている。

[0104]

撮像素子52は、撮像面上に投影された虹彩像を電気信号に変換する固体撮像素子から なる。画像処理部53は、撮像素子52から出力される電気信号に対してA/D変換等の 処理を行い、虹彩像の画像データを生成する機能を有している。

[0105]

本実施の形態では、ハーフミラー511および第1のレンズ群517によって第1の分 岐光学系が構成され、ハーフミラー511およびミラー512~516および第2のレン ズ群518によって第2の分岐光学系が構成されている。そして、ハーフミラー511の 位置が両分岐光学系の光軸の分岐点となる。撮像光学系51は、虹彩画像取得装置50の 外部に、共通光軸を有している。

[0106]

第1の分岐光学系は、共通光軸上に位置する虹彩からの光が、ハーフミラー511およ び第1のレンズ群517を通って、撮像素子52の上部領域に到る第1の分岐光路を通る ように構成されている。また、第2の分岐光学系は、共通光軸上に位置する虹彩からの光 が、ハーフミラー511、ミラー512~514、第2のレンズ群518およびミラー5 15、516を通って撮像素子52の下部領域に到る第2の分岐光路を通るように構成さ れている。

[0107]

上記のように構成された虹彩画像取得装置50は、第1および第2の撮像モードを有し 、それぞれの撮像モードで被写体である虹彩を撮像する。すなわち、虹彩からの光が第1 の分岐光路を通って、撮像素子52にて虹彩像が結像される状態が第1の撮像モードであ り、虹彩からの光が第2の分岐光路を通って撮像素子52にて虹彩像が結像される状態が 第2の撮像モードである。本実施の形態では、虹彩画像取得装置50は、第1の撮像モー ドによる虹彩像の撮像と第2の撮像モードによる虹彩像の撮像を同時に行う。

[0108]

本実施の形態では、第1および第2の分岐光路の光路長の差分が、第1および第2の分 岐光学系の合焦範囲の深さと等しくなるように撮像光学系51を設計することにより、第 1の撮像モードの合焦範囲と第2の撮像モードの合焦範囲とが重複することなく隣接し、 拡大合焦範囲の全領域でいずれかの撮像モードによりピントが合うようにしている。

[0109]

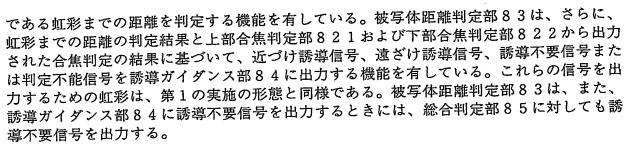
図11は、本実施の形態の虹彩画像取得装置50にて取得される画像データを示す図で ある。上記のように、本実施の形態では、第1の撮像モードの合焦範囲7と第2の撮像モ ードの合焦範囲8とが連続して拡大合焦範囲が形成されているので、被写体である虹彩が 、この拡大合焦範囲内にあるときは、画像データの上部領域および下部領域の一方でピン トの合った虹彩像が得られ、他方の領域ではピントのボケた虹彩像が得られる。図11の 例では、被写体である虹彩が第1の撮像モードの合焦範囲7内に位置しているときに得ら れる画像データを示している。画像データの上部領域は、ピントの合った虹彩画像であり 、下部領域はボケた虹彩画像である。

[0110]

図10に戻って、本実施の形態の虹彩認証装置80は、上部合焦度判定部821、下部 合焦度判定部822、総合判定部85および切出部89を備えている。上部合焦判定部8 21および下部合焦判定部822は、画像キャプチャ部81から出力された画像データを 用いて、画像データ中の上部領域および下部領域の画像(上部虹彩画像および下部虹彩画 像)の合焦度を算出して、被写体距離判定部83に出力する機能を有している。上部合焦 度判定部821および下部合焦度判定部822は、さらに、算出された合焦度と予め記憶 されているしきい値とを比較することにより合焦判定を行い、合焦度判定の結果を被写体 距離判定部83および総合判定部85に出力する機能を有している。

[0111]

被写体距離判定部83は、上部合焦判定部821および下部合焦判定部822から、上 部虹彩画像および下部虹彩画像の合焦度を受け、これらの合焦度の相違に基づいて被写体



[0112]

総合判定部85は、被写体距離判定部83から誘導不要信号を受けると、それに対応し て、上部合焦判定部821および下部合焦判定部822から、合焦判定の結果を取り込む 機能を有している。そして、総合判定部85は、上部合焦判定部821で上部領域がピン トの合った画像であると判断されたときは、切出部86に上部切出信号を出力し、下部合 焦判定部822で下部領域がピントの合った画像であると判断されたときは、切出部86 に下部切出信号を出力する機能を有している。なお、本実施の形態の虹彩画像取得装置 5 0では、上記のように、第1の撮像モードの合焦範囲7と第2の撮像モードの合焦範囲8 とが重なることなく隣接しているので、上部領域と下部領域の両方でピントの合った画像 が得られることはない。

[0113]

切出部86は、上部切出信号または下部切出信号を受けると、それらの信号に従って、 画像キャプチャ部81から出力された画像データの上部領域または下部領域から虹彩画像 を切り出して、虹彩認証用の画像データとして虹彩認証処理部87に出力する機能を有し ている。

[0114]

虹彩認証装置80は、誘導ガイダンス部84、虹彩認証処理部87、虹彩データベース 88および認証結果出力部89を備えているが、これらの構成は第1の実施の形態の虹彩 認証装置60と同様であるので、説明を省略する。

[0115]

以上のように構成された虹彩撮像カメラ装置5について、図12を用いてその動作を説 明する。まず、画像キャプチャ部81は、画像処理部53から画像データを取り込んで、 上部合焦度判定部821および下部合焦範囲判定部822に出力する(ステップS121)。そして、上部合焦判定部821および下部合焦判定部822は、画像データ中の上部 虹彩画像および下部虹彩画像の合焦度を算出して、さらに、合焦判定を行い、算出された 合焦度と合焦判定の結果を被写体距離判定部83に出力する(ステップS122)。

[0116]

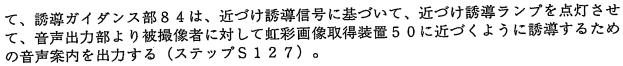
被写体距離判定部83は、上部合焦判定部821および下部合焦判定部822にて算出 された上部虹彩画像および下部虹彩画像の合焦度の相違に基づいて、虹彩までの距離を判 定し(ステップS123)、上部合焦判定部821および下部合焦判定部822での合焦 判定の結果に基づいて、虹彩までの距離が拡大合焦範囲内であるか否かを判断する(ステ ップS124)。虹彩が拡大合焦範囲内になければ(ステップS124にてNO)、虹彩 までの距離が、拡大合焦範囲の最遠端より遠いか、あるいは拡大合焦範囲の最近端よりも 近いかを判断する(ステップS125)。

[0117]

被写体距離判定部83は、虹彩までの距離が拡大合焦範囲の最近端より近いときは(ス テップS125にてNO)、誘導ガイダンス部84に遠ざけ誘導信号を出力する。そして 、誘導ガイダンス部84は、遠ざけ誘導信号に基づいて、遠ざけ誘導ランプを点灯させて 、音声出力部より被撮像者に対して虹彩画像取得装置50から遠ざかるように誘導するた めの音声案内を出力する(ステップS126)。

[0118]

虹彩までの距離が拡大合焦範囲の最遠端より遠いときは(ステップS125にてYES) 、被写体距離判定部83は、誘導ガイダンス部84に近づけ誘導信号を出力する。そし



[0119]

ステップS126またはステップS127の次に、処理の開始から所定の制限時間が経 過したかを判断する(ステップS128)。そして、制限時間を未だ経過していない場合 には(ステップS128にてNO)、ステップS121に戻って、再度、虹彩画像取得装 置50で取得された画像データを取り込む。そして、ステップS122による合焦度の算 出およびステップS123による被写体距離の判定を経て、ステップS124にて虹彩が 拡大合焦範囲内であるか否かを判断する。被撮像者が、ステップS126またはステップ S127での誘導に従って移動すると、被撮像者の虹彩は拡大合焦範囲内に入る。

[0120]

虹彩が拡大合焦範囲内にあると判断されると(ステップS124にてYES)、総合判 定部85、切出部86、虹彩認証処理部87および虹彩データベース88を用いて認証処 理が行われ、認証結果出力部89より認証結果信号が出力されて(ステップS129)、 処理が終了する。また、虹彩が拡大合焦範囲内にあると判断されないまま、制限時間が経 過したときには(ステップS128にてYES)、認証処理が行われずに処理が終了する

[0121]

なお、上記の例では、第1および第2の分岐光学系がそれぞれ第1および第2のレンズ 群517、518を備え、両レンズ群にて結像された像を撮像素子52に投影する構成と したが、本発明はこれに限られない。すなわち、第1および第2の分岐光学系に共通のレ ンズ群を設けて、ハーフミラー511を透過した光を共通のレンズ群の上部領域に入射さ せ、ハーフミラー511を反射して、ミラー512~514を反射した光を共通のレンズ 群の下部領域に入射させる構成としてもよい。共通のレンズ群の被写界深度が十分に広け れば、共通のレンズ群の後方に設けた撮像素子には、図11に示されるように、上部領域 に第1の分岐光路にて結像された虹彩像が投影され、下部領域に第2の分岐光路にて結像 された虹彩像が投影される。

[0122]

このような本発明の第5の実施の形態の虹彩撮像カメラ装置5によっても、第1の実施 の形態と同様に、虹彩までの距離に応じた合焦度特性が異なる第1および第2の撮像モー ドの各々で撮像された虹彩画像の合焦度の相違に基づいて被写体までの距離を判定するの で、この判定された距離に基づいて、被撮像者を適切な位置に誘導できる。

[0123]

さらに、虹彩画像取得装置50は、第1の実施の形態と同様に、共通光軸上で互いにず れた合焦範囲を有しており、被写体である虹彩が第1および第2の合焦範囲のいずれかに 位置すれば焦点の合った虹彩像が得られるので、オートフォーカス機能を備えない簡単な 構成で、虹彩までの距離が広い範囲でピントの合った虹彩像が得られる。

[0124]

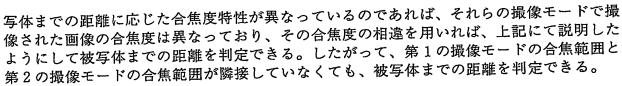
なお、以上の説明では、虹彩画像取得装置10~50が、第1および第2の2つの撮像 モードを有する例について説明したが、虹彩画像取得装置が3つ以上の撮像モードを有し ていてもよい。

[0125]

また、以上の説明では、本発明のカメラ装置が、虹彩認証のために人の虹彩を撮像する カメラ装置である例を説明したが、本発明のカメラ装置は、これに限られず、被写体を特 に限定しない目的で用いられる一般的なカメラ装置であってもよい。

[0126]

さらに、以上の説明では、第1および第2のモードの合焦度特性が合焦範囲の深さ程度 にずれていて、第1の撮像モードの合焦範囲と第2の撮像モードの合焦範囲が隣接してい る例を説明したが、本発明はこれに限られない。すなわち、複数の撮像モードごとに、被



【産業上の利用可能性】

[0127]

以上のように、本発明にかかるカメラ装置は、合焦度特性が異なる複数の撮像モードの各々で撮像された被写体画像の合焦度の相違に基づいて被写体までの距離を判定するので、判定された距離を用いて合焦度の高い画像を撮像できるという効果を有し、虹彩認証のために虹彩を撮像する虹彩撮像カメラ装置等として有用である。

【図面の簡単な説明】

[0128]

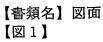
- 【図1】本発明の第1の実施の形態における虹彩撮像カメラ装置の構成図
- 【図2】本発明の第1の実施の形態における第1および第2の撮像モードの合焦度特性を示す図
- 【図3】本発明の第1の実施の形態における誘導ガイダンス部の構成図
- 【図4】本発明の第1の実施の形態における虹彩撮像カメラ装置の動作説明のための フロー図
- 【図5】本発明の第2の実施の形態における虹彩撮像カメラ装置の構成図
- 【図6】本発明の第2の実施の形態における虹彩撮像カメラ装置の構成図
- 【図7】本発明の第3の実施の形態における虹彩撮像カメラ装置の構成図
- 【図8】本発明の第3の実施の形態における虹彩撮像カメラ装置の動作説明のためのフロー図
- 【図9】本発明の第4の実施の形態における虹彩撮像カメラ装置の構成図
- 【図10】本発明の第5の実施の形態における虹彩撮像カメラ装置の構成図
- 【図11】本発明の第5の実施の形態における虹彩画像取得装置にて生成される画像 データを示す図
- 【図12】本発明の第5の実施の形態における虹彩撮像カメラ装置の動作説明のためのフロー図

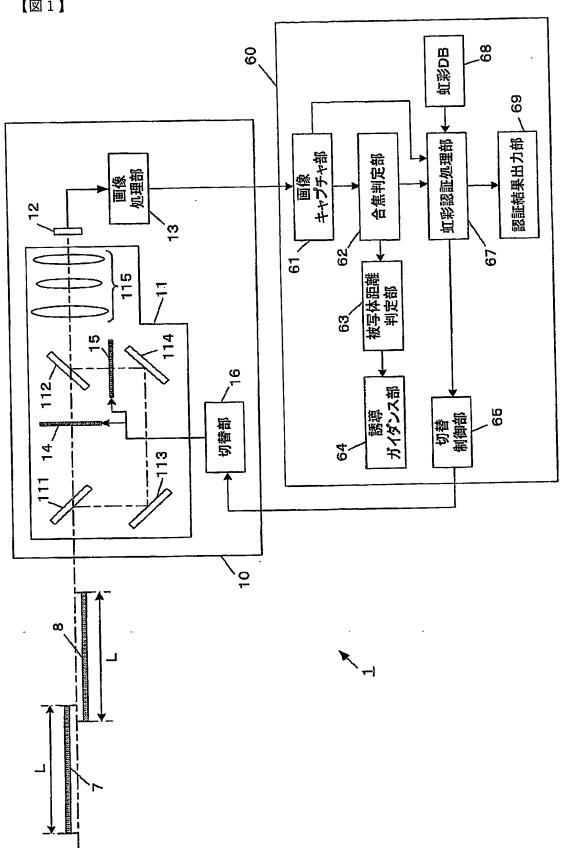
【符号の説明】

[0129]

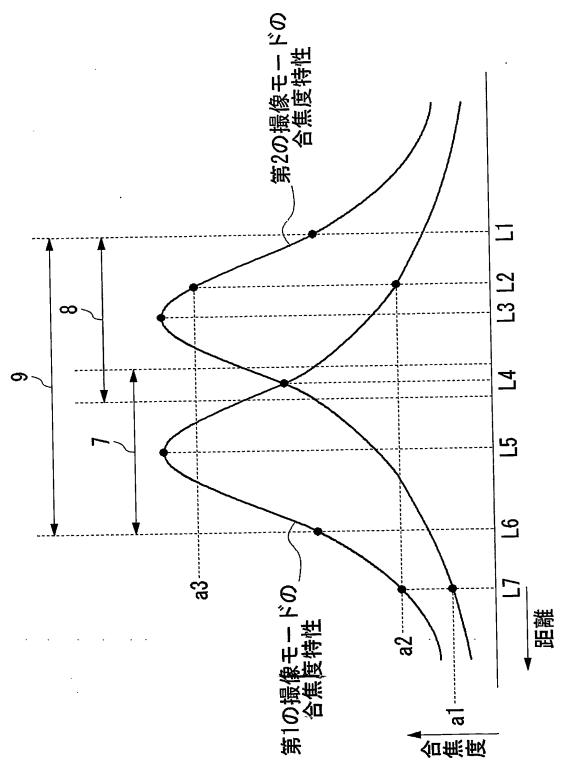
- 1、2、3、4、5 虹彩撮像カメラ装置
- 7、8 合焦範囲
- 9 拡大合焦範囲
- 10、20、30、40、50 虹彩画像取得装置
- ...60、70、80 虹彩認証装置
 - 63、73、83 被写体距離判定部
 - 64、74、84 誘導ガイダンス部
 - 62、72 合焦判定
 - 6 4 1 表示部
 - 642 音声出力部
 - 821 上部合焦判定部
 - 822 下部合焦判定部



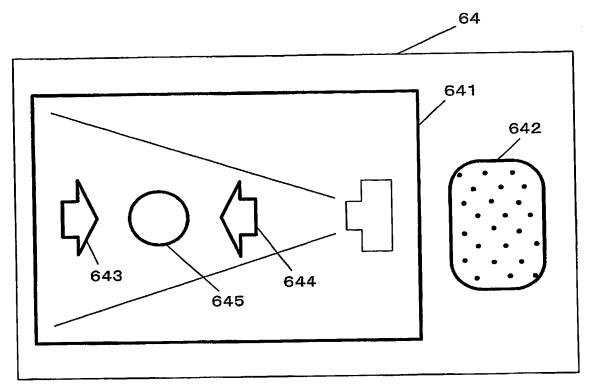


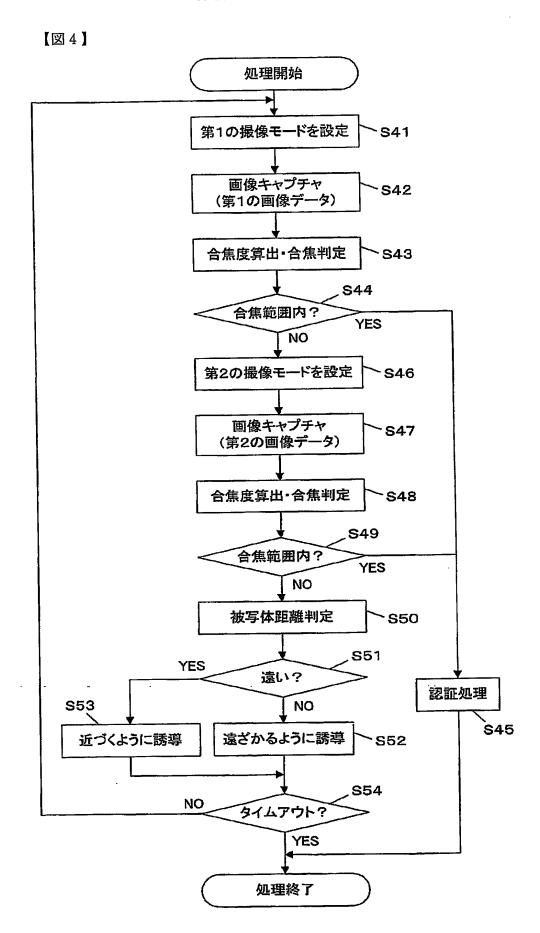


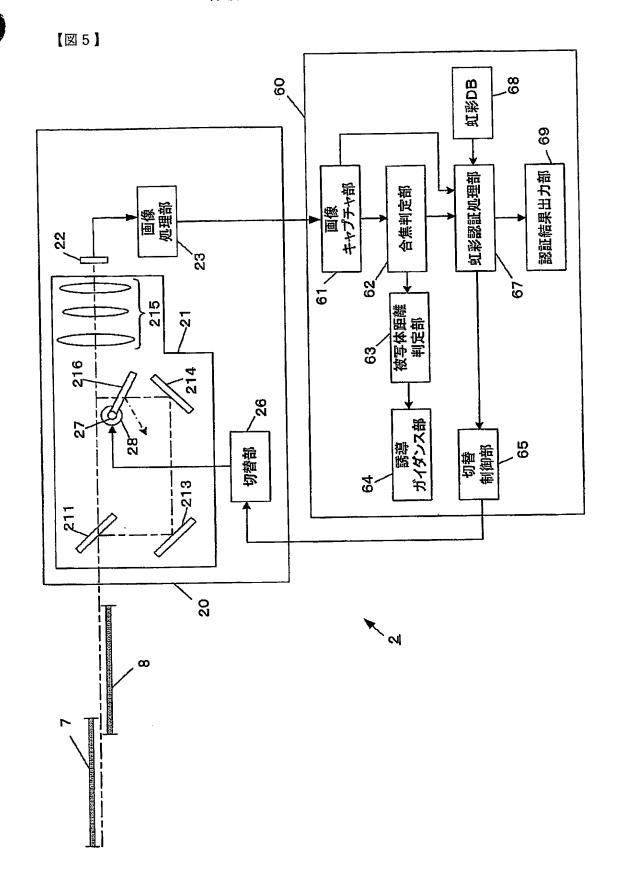


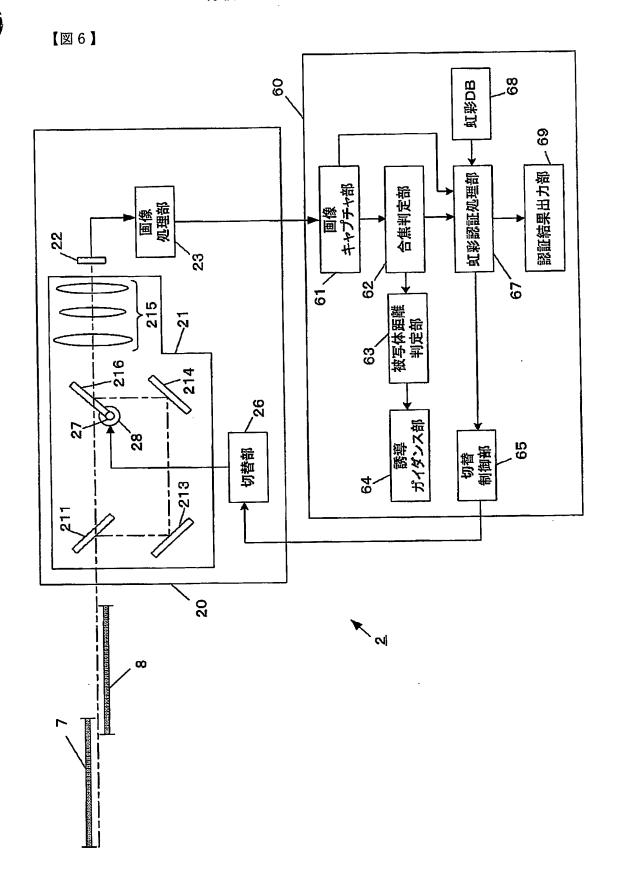


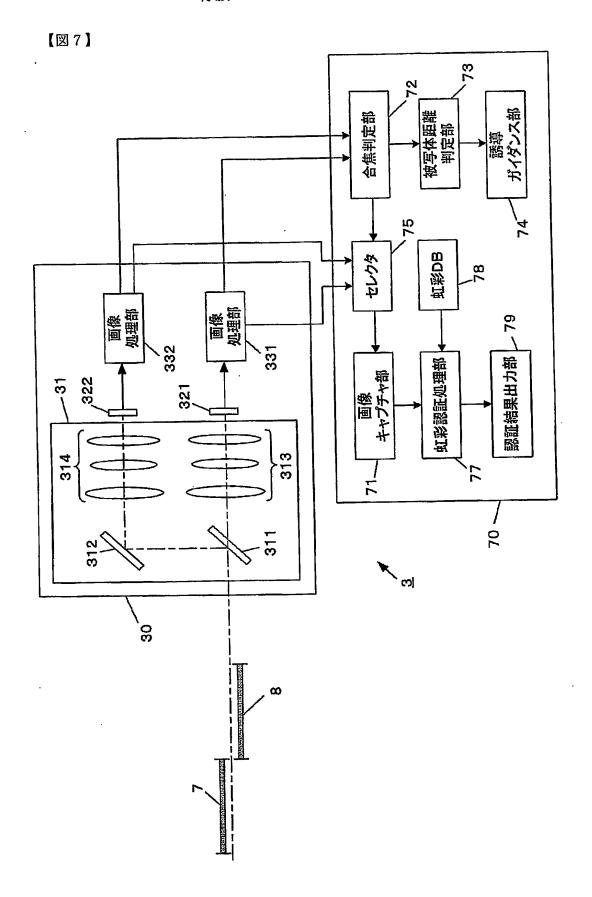


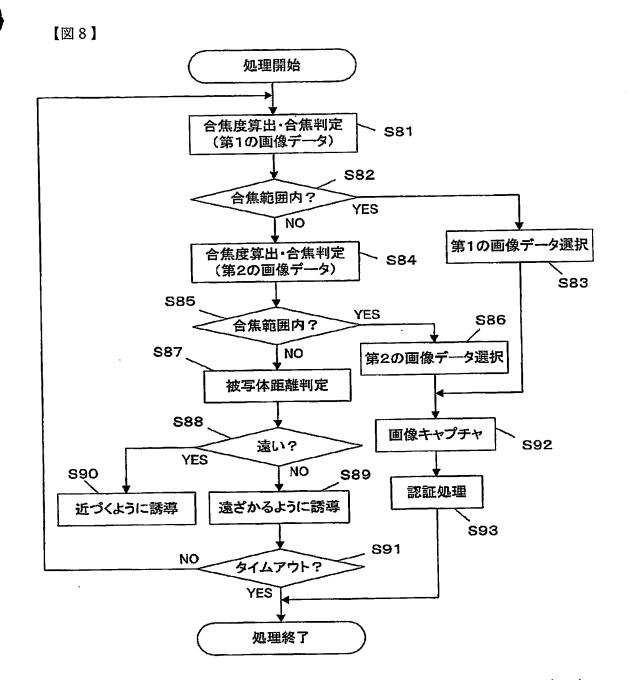


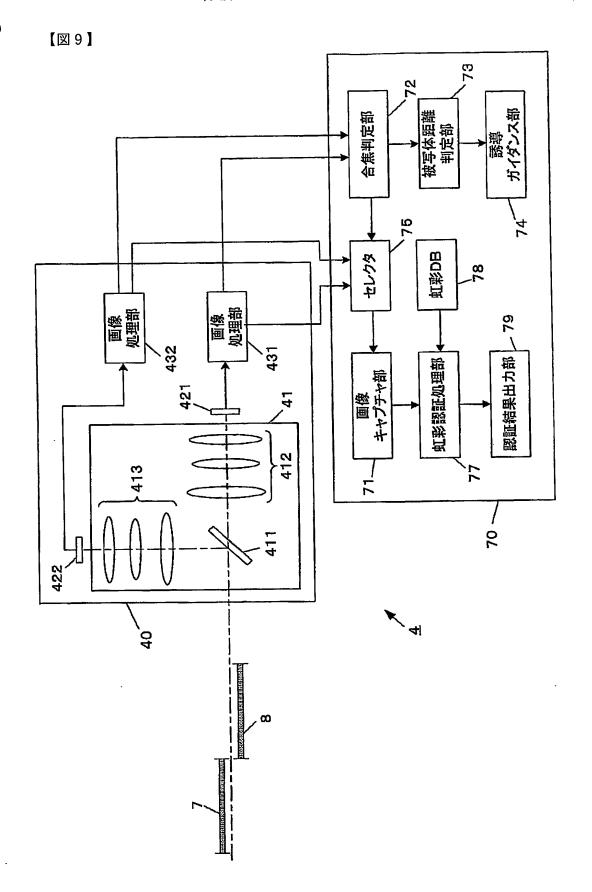


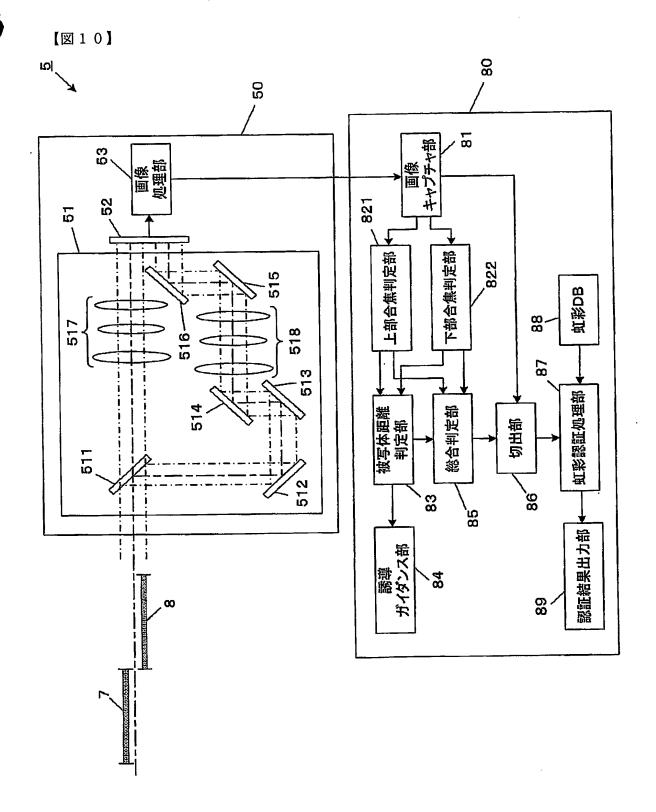




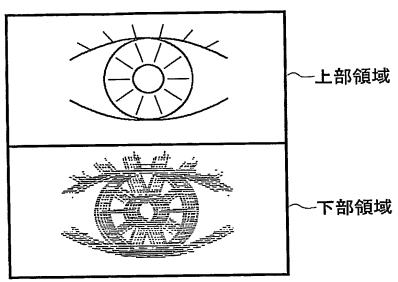




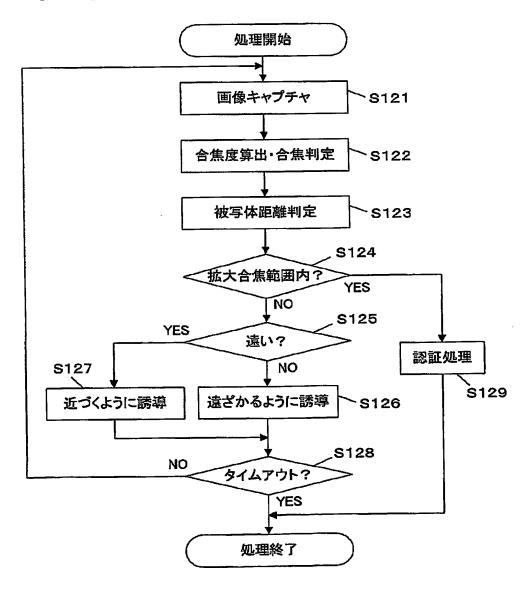


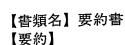






【図12】





【課題】 機構および回路を複雑とせずに、合焦度の高い被写体画像を撮像できるカメラ装置を提供する。

【解決手段】 虹彩撮像カメラ装置1は、虹彩への合焦度特性が異なる第1および第2の撮像モードの各々で撮像された虹彩画像を取得する虹彩画像取得装置10と、被写体距離判定部63にて第1および第2の撮像モードで撮像された虹彩画像の合焦度の相違に基づいて、虹彩までの距離を判定する虹彩認証装置60を備えている。

【選択図】 図1

特願2003-423298

出願人履歴情報

識別番号

[000005821]

1. 変更年月日 [変更理由]

1990年 8月28日 新規登録

发 更 性 田 」 住 所 大阪府門真市大字門真1006番地

氏 名 松下電器産業株式会社

Document made available under the **Patent Cooperation Treaty (PCT)**

International application number: PCT/JP04/018951

International filing date:

17 December 2004 (17.12.2004)

Document type:

Certified copy of priority document

Document details:

Country/Office: JP

Number:

2003-423298

Filing date: 19 December 2003 (19.12.2003)

Date of receipt at the International Bureau: 17 February 2005 (17.02.2005)

Priority document submitted or transmitted to the International Bureau in Remark:

compliance with Rule 17.1(a) or (b)



This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning Operations and is not part of the Official Record.

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

BLACK BORDERS
\square image cut off at top, bottom or sides
☐ FADED TEXT OR DRAWING
☐ BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING
☐ SKEWED/SLANTED IMAGES
☐ COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS
☐ GRAY SCALE DOCUMENTS
LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT
REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY
□ OTHER:

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.